**Dodajanje vhodno izhodne enote in signalov ter delo s signali**

Offline 🡪 Configuration 🡪 I/O 🡪 Unit 🡪 Add Unit 🡪 Name 🡪 npr. IO\_virtual

Type of Unit 🡪 Virtual

Connected to Bus 🡪 Virtual1

Unit Startup State 🡪 Activated

🡪 Signal 🡪 Add Signal 🡪 Name 🡪 npr. GripON

Type of Signal 🡪 npr. Digital Output

Assigned to Unit 🡪 IO\_virtual

Signal Identification Label 🡪 npr. 0

Access Level 🡪 All

Simulation 🡪 Event Manager 🡪 Add 🡪 (Next)

🡪 Signal Name – GripON 🡪 (Next)

🡪 Set Action Type 🡪 (Next)

🡪 ---

**TCP orodja**

🡪 modeliraj orodje

🡪 kreiraj TCP na orodju

🡪 orodje pritrdi na vrh robota

🡪 v Path & Targets popravi pozicijo ustvarjenega TCP-ja

**Kreiranje trajektorije iz krivulje**

**Path from Curve**

🡪 modeliraj krivuljo

🡪 kreiraj *Path from Curve* 🡪 Approximation Parameters (Max. Chord: 1; Circular)

🡪 označi vse Targete – izberi zavihek Modify - in jih po potrebi rotiraj okrog x osi za 180°

🡪 označi prvi Target, izberi Configurations ter izberi pravo konfiguracijo

🡪 označi vse Targete, izberi Align Target Orientation in vse orientiraj glede na prvi Target

🡪 označi Path10, izberi Auto Configuration, izberi prvo konfiguracijo in zaženi samodejno konfiguracijo